

METHOD FOR AUTOMATICALLY CREATING A DENTAL SUPERSTRUCTURE FOR JOINING TO AN IMPLANT

Publication number: WO2004060197 (A1)

Publication date: 2004-07-22

Inventor(s): SALIGER GUENTER [DE]; ROTHENBERGER BERND [DE]; PIEPER REINHARD [DE] +

Applicant(s): SIRONA DENTAL SYS GMBH & CO KG [DE]; SALIGER GUENTER [DE]; ROTHENBERGER BERND [DE]; PIEPER REINHARD [DE] +

Classification:


- **international:** **A61C8/00; A61C13/00; A61C8/00; A61C13/00;** (IPC1-7): A61C13/00; A61C8/00


- **European:** A61C13/00C5; A61C8/00G; A61C13/00B; A61C13/00C1


Application number: WO2003DE04252 20031231


Priority number(s): DE20031000301 20030102


Also published as:

 US2006106484 (A1)

 ES2301882 (T3)

 EP1603481 (A1)


 EP1603481 (B1)


 DE10300301 (A1)


[more >>](#)

Cited documents:

 US6126445 (A)

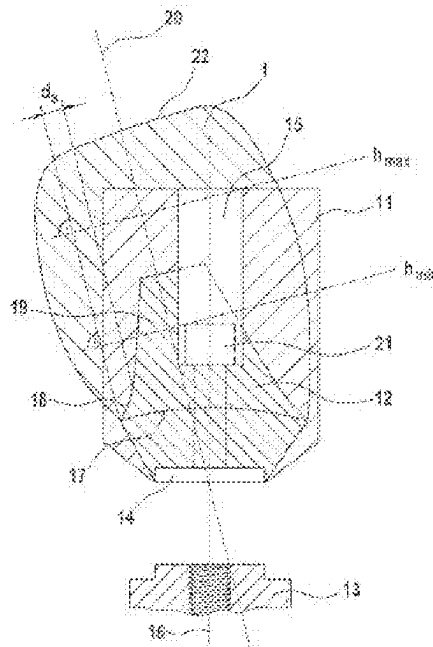
 US2002090592 (A1)

 WO03024352 (A1)

 EP1062916 (A2)

Abstract of WO 2004060197 (A1)

The invention relates to a method for automatically creating a dental superstructure for joining to an implant based on a digital model description of the shape. To this end: the actual clinical situation or an arranged clinical situation of the implant (3; 13) is recorded in the form of digital data; this situation is analyzed; the implant axis (5; 16) is determined; the optimal shape of the superstructure (1, 2) is calculated while taking a set of structural rules into account, and; a production machine is used for producing the individual parts from at least one blank (11) based on the digital data.



Data supplied from the **espacenet** database — Worldwide

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
22. Juli 2004 (22.07.2004)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2004/060197 A1

(51) Internationale Patentklassifikation⁷: **A61C 13/00**,
8/00

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/DE2003/004252

(22) Internationales Anmeldedatum:
31. Dezember 2003 (31.12.2003)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:
103 00 301.0 2. Januar 2003 (02.01.2003) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von
US): **SIRONA DENTAL SYSTEMS GMBH** [DE/DE];
Fabrikstrasse 31, 64625 Bensheim (DE).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): **SALIGER, Günter**
[DE/DE]; Hemsbergstrasse 58, 64625 Bensheim (DE).
ROTHENBERGER, Bernd [DE/DE]; Am Sonnengarten
9, 76593 Gernsbach (DE). **PIEPER, Reinhard** [DE/DE];
Schillerstrasse 62, 64625 Bensheim (DE).

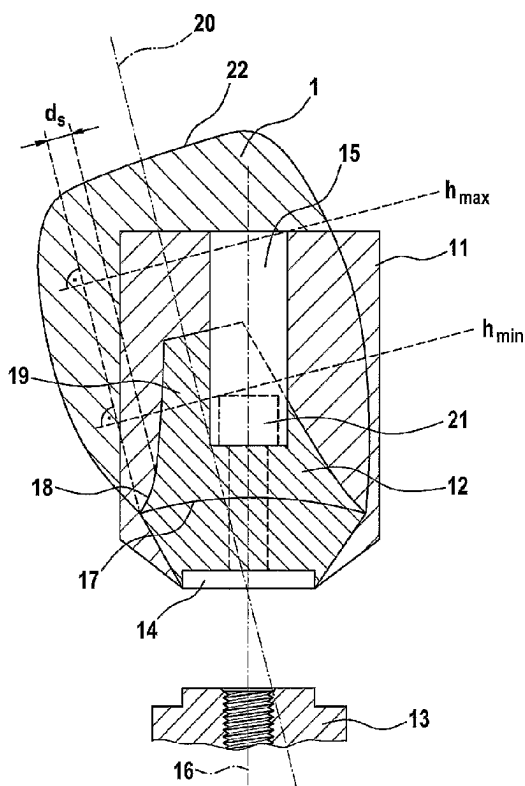
(74) Anwalt: **SOMMER, Peter**; SOMMER, Viktoriastrasse
28, 68165 Mannheim (DE).

(81) Bestimmungsstaaten (national): AE, AG, AL, AM, AT,
AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR,
CU, CZ, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH,
GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC,
LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW,
MX, MZ, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: METHOD FOR AUTOMATICALLY CREATING A DENTAL SUPERSTRUCTURE FOR JOINING TO AN
IMPLANT

(54) Bezeichnung: VERFAHREN ZUR AUTOMATISCHEN ERZEUGUNG EINER DENTALEN SUPRASTRUKTUR ZUR
VERBINDUNG MIT EINEM IMPLANTAT



(57) Abstract: The invention relates to a method for automatically creating a dental superstructure for joining to an implant based on a digital model description of the shape. To this end: the actual clinical situation or an arranged clinical situation of the implant (3; 13) is recorded in the form of digital data; this situation is analyzed; the implant axis (5; 16) is determined; the optimal shape of the superstructure (1, 2) is calculated while taking a set of structural rules into account, and; a production machine is used for producing the individual parts from at least one blank (11) based on the digital data.

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur automatischen Erzeugung einer dentalen Suprastruktur zur Verbindung mit einem Implantat anhand einer digitalen Modellbeschreibung der Form. Dabei erfolgt ein Erfassen einer tatsächlichen klinischen Situation oder einer gestalteten klinischen Situation des Implantats (3; 13) als digitale Daten, eine Analyse dieser Situation und eine Bestimmung der Implantatachse (5; 16), die Berechnung der optimalen Form der Suprastruktur (1, 2) unter Berücksichtigung eines Satzes von Konstruktionsregeln und die Herstellung der Einzelteile mit einer Bearbeitungsmaschine aus mindestens einem Rohling (11) anhand der digitalen Daten.

WO 2004/060197 A1



SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA,
UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) Bestimmungsstaaten (*regional*): ARIPO Patent (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches Patent (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches Patent (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI Patent (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Erklärung gemäß Regel 4.17:

— *Erfindererklärung (Regel 4.17 Ziffer iv) nur für US*

Veröffentlicht:

- *mit internationalem Recherchenbericht*
- *vor Ablauf der für Änderungen der Ansprüche geltenden Frist; Veröffentlichung wird wiederholt, falls Änderungen eintreffen*

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

- 1 -

Beschreibung

Verfahren zur automatischen Erzeugung einer dentalen Suprastruktur zur Verbindung mit einem Implantat

Technisches Gebiet

5 Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur automatischen Erzeugung einer dentalen Suprastruktur, insbesondere eines Abutments mit einer Anschlussgeometrie für ein dentales Implantat. Die Suprastruktur kann dabei ein- oder mehrteilig sein. Bei mehrteiligen Suprastrukturen für die
10 Versorgung von dentalen Implantaten dient ein Teil der Suprastruktur, nämlich das Abutment, sowohl dem biomechanischen wie dem ästhetischen Zweck, einen Ausgleich der Winkeldifferenz zwischen Implantatachse und Okklusallrichtung herbeizuführen, um bei ästhetisch sinnvollen Lösungen
15 eine gute Übertragung der Kaukräfte auf das Implantat zu gewährleisten.

Die Aufgabe eines Abutments besteht unter anderem darin, auf der dem Kiefer zugewandten Seite den passgenauen Anschluss an das Implantat zu gewährleisten und auf der in
20 die Mundhöhle gerichteten Seite eine Form bereitzustellen, die mit konventioneller Prothetik versorgt werden kann. Insbesondere durch die zweite Anforderung hat sich ein stumpfartiges Aussehen der der Mundhöhle zugewandten Seite des Abutments herausgebildet. Der Stumpf berücksichtigt die Zahnachse des zu ersetzenden Zahns. Diese
25 Achse ist besonders bei Molaren (Backenzähne) senkrecht zur Okklusallfläche der Zähne angeordnet.

Stand der Technik

Die Formen individueller Abutments wurden bisher vom
30 Zahntechniker oder vom behandelnden Zahnarzt festgelegt.

- 2 -

Im bekannten Stand der Technik werden dabei nur Standard-
Abutments verwendet. Um den Winkel zwischen Implantatach-
se und Okklusion auszugleichen, sind allerdings Standard-
Abutments mit festen Kippwinkeln auf dem Markt erhält-
5 lich.

Das in der EP 1 062 916 A2 vorgestellte Verfahren beruht
darauf, dass in einen konventionellen Abdruck ein so ge-
nanntes Manipulier-Implantat eingebracht wird und damit
auf dem Modell eine Situation hergestellt wird, wie sie
10 im Mund des Patienten nach dem Einbringen des Implantats
vorliegt. Diese klinische Situation wird dann mit Hilfe
eines Scanners vermessen mit dem Ziel, Abutments und ge-
gebenenfalls einen dazugehörigen zweiten Teil der Supra-
struktur herzustellen. Zur Vermessung wird ein Hilfsele-
15 ment verwendet. Mit diesem Verfahren werden die Arbeiten,
die der Zahntechniker auch heute schon nach dem Stand der
Technik ausführen muss, unter Einsatz eines Rechners wei-
tergebildet, d.h. basierend auf einem digitalisierten 3D-
Modell werden die auszuführenden Zwischenstufen Modella-
20 tion von Abutment, Gerüst und Verblendung im Rechner aus-
geführt, um schließlich die benötigten Suprastrukturen
mit Hilfe einer rechnergesteuerten Schleifmaschine herzu-
stellen. Man spricht hier von einem CAD/CAM-Prozess.

Aus der US 5 989 029 und aus der US 6 231 342 ist be-
25 kannt, aus mehreren Vermessungen in unterschiedlichen
Richtungen durch Veränderung eines Standard-Abutments ein
individuelles Abutment zu berechnen. Allerdings ist auch
hier nach wie vor noch die Erstellung eines Abdrucks er-
forderlich.

30 Die Aufgabe der Erfindung besteht darin, dass die Form
des individuellen Abutments unter Berücksichtigung der

- 3 -

gegebenen Randbedingungen automatisch erstellt werden soll.

Für die Funktion und Ästhetik der Suprastruktur ist dabei neben der äußeren Gestaltung der Krone unter Berücksichtigung der Okklusion auch die Festlegung des Ausgleichswinkels zwischen Implantat- und Zahnachse von Bedeutung.

Darstellung der Erfindung

Die Aufgabe der Erfindung wird mit dem Verfahren gemäß Anspruch 1 gelöst. Das Verfahren zur automatischen Erzeugung einer mehrteiligen Suprastruktur, insbesondere eines Abutments mit einer Krone, zur Verbindung mit einem Implantat anhand einer digitalen Modellbeschreibung der Form umfasst ein Erfassen der klinischen Situation oder einer gestalteten klinischen Situation des Implantats als digitale Daten, eine Analyse dieser Situation und Bestimmung der Implantatachse, eine Berechnung der optimalen Form der Suprastruktur, und ein Herstellen der Einzelteile mit einer Bearbeitungsmaschine aus einem oder mehreren Rohlingen aus einem beliebigem Material anhand der digitalen Daten.

Die klinische Situation entspricht der tatsächlichen Situation im Patientenmund. Die gestaltete klinische Situation unterscheidet sich dadurch, dass Maßnahmen ergriffen wurden wie Modellierung des Zahnfleischs durch Aufwachsen oder Festlegen eines Zahnfleischverlaufs anhand eines Datensatzes.

Hierdurch ist es möglich, bei der Berechnung der Außenkontur der zweiteiligen Suprastruktur auch bereits die Verbindungsstelle zwischen dem ersten Teil und dem zweiten Teil einzubeziehen. Als erstes Teil kommt dabei insbesondere ein Abutment, als zweites Teil eine Krone in

- 4 -

Betracht. Bei dem erfindungsgemäßen Verfahren wird die Trennung der Suprastruktur in Abutment und Krone und die Formgebung des Abutments automatisch vorgenommen. Dabei wird die optimale individuelle Form des Abutments unter
5 Berücksichtigung von geometrischen, klinischen, material-technischen und fertigungstechnischen Aspekten automatisch erzeugt.

In der Regel werden die verschiedenen Teile der Suprastruktur aus unterschiedlichen Rohlingen hergestellt. Unter
10 Umständen ist es aber möglich, einen einzigen Rohling für die Herstellung des ersten und zweiten Teils der Suprastruktur zu verwenden.

Gemäß einer Weiterbildung wird eine Passung zwischen dem digital vorliegenden ersten Teil der Suprastruktur einer-
15 seits und dem digital vorliegenden zweiten Teil der Suprastruktur andererseits bestimmt und bei der Herstellung berücksichtigt.

Vorteilhafterweise ist die übrige Form der Suprastruktur durch mindestens zwei der nachfolgenden Eigenschaften
20 Schulterbreite, Neigungswinkel der Suprastruktur gegenüber der Längsachse des Implantats, Drehwinkel der Suprastruktur um die Längsachse im Rohling und Stumpfhöhe beschrieben.

Der Verlauf des Randes der Suprastruktur ist derart, dass
25 er innerhalb des verwendeten Rohlings liegt. Als Rand wird dabei die Trennlinie zwischen einem oberen Teil der Suprastruktur, beispielsweise einer Krone und einem unteren Teil der Suprastruktur, beispielsweise einem Abutment bezeichnet. Dieser Rand sollte aus ästhetischen Gründen
30 auf dem oder unterhalb des Zahnfleischrands liegen. Der Rand der Suprastruktur wird der von einer vorgegebenen

- 5 -

klinischen Situation oder aus einer gestalteten klinischen Situation gewonnen.

Unter dentaler Suprastruktur werden alle Bauteile verstanden, die direkt auf einem Implantat befestigt werden können. Dies sind insbesondere Abutments, aber auch Teleskope und anderes.

Die Beschreibung der Form oder des Randes erfolgt dabei in Form digitaler Daten als Linie, Flächen oder Punktwolken, aber auch parametrisch. Die Form der gesamten Suprastruktur kann ebenfalls digital dargestellt werden als bestehend aus Randlinien, als Oberfläche, als Punktwolke, und/oder als parametrische Beschreibung. Beispielfhaft ist hier die Darstellung mit einer Randlinie und einem Parametersatz gewählt.

Gemäß einer Weiterbildung wird die Form eines Abutments optimiert bezüglich einer oder mehrerer oder aller der folgenden Parameter, nämlich Mindestmass für die Schulterbreite, maximale Stumpfhöhe begrenzt durch Neigungswinkel gegenüber der Okklusallrichtung, Blockgeometrie und Höhe der Okklusallfläche, wobei die maximale Stumpfhöhe so bemessen ist, dass sie um ein Höchstmass unterhalb der Höhe der Okklusallfläche liegt, minimale Stumpfhöhe, welche durch die Lage des Kopfes einer Okklusalschraube begrenzt ist, Drehwinkel des Abutments um die Längsachse im Rohling, der sich aus der relativen Lage des Implantats in der klinischen Situation ergibt.

Diese Optimierung erfolgt automatisch anhand der vorliegenden digitalen Daten durch eine geeignete Software und das Ergebnis sind digitale Daten, die das herzustellende Abutment beschreiben. Diese Daten können auf geeignete Weise zu Kontrollzwecken sichtbar gemacht werden, bei-

- 6 -

spielsweise durch Anzeige eines dreidimensionalen Modells auf einem Bildschirm.

Vorteilhafterweise ist die Form des Rohlings und die Form der dentalen Suprastruktur im Koordinatensystem der Anschlussgeometrie an das Implantat beschrieben. Die Anschlussgeometrie an das Implantat ist eine fixe Geometrie, die sowohl im Implantat als auch im Rohling und in der herzustellenden Suprastruktur zu finden ist und in großer Fertigungsgenauigkeit vorliegt. Durch diesen Umstand entfällt eine Umrechnung zwischen verschiedenen Koordinatensystemen bei deren geschickter Wahl. Allgemein reicht aber bereits irgendein bekanntes Koordinatensystem aus, welches beispielsweise durch die Vermessung festgelegt wird.

Vorteilhafterweise kann in besonders problematischen, d.h. uneindeutigen Fällen die Bestimmung der Implantat-achse interaktiv mit dem Benutzer erfolgen.

Weitere Ausgestaltungen des Verfahrens sind in den Unteransprüchen wiedergegeben.

Kurzbeschreibung der Zeichnung

Das erfindungsgemäße Verfahren wird anhand der Zeichnung erläutert. Es zeigt die

Fig. 1 ein Schemabild für eine zweiteilige Suprakonstruktion für ein dentales Implantat, die

Fig. 2a,b eine klinische Situation mit zwei im Kiefer eingebetteten Implantaten, die

Fig. 3 die Anordnung eines herzustellenden Abutments in einem Rohling, die

- 7 -

Fig. 4 eine klinische Situation während der Vermessung, die

Fig. 5 eine Berechnung der Suprastruktur für die klinische Situation gemäß Fig. 4, die

5 Fig. 6a-d Beispiele für die Zerlegung der Suprastruktur in mehrere Teile, die

Fig. 7a,b ein Ausführungsbeispiel für Konuskronen in zwei Ansichten.

Ausführungsbeispiel

10 In Fig. 1 ist eine aus einer Krone 1 und einem Abutment 2 bestehende zweiteilige Suprastruktur eines Implantats 3 schematisch dargestellt. Die Einschubrichtung der Krone 1 wird durch eine Achse 4 angedeutet.

Die Lage des Implantats 3 im Kieferknochen wird durch eine weitere Achse 5 dargestellt. Die Achsen 4 und 5 sind
15 nur in seltenen Fällen übereinstimmend, da die Einbaulage des Implantats innerhalb der klinischen Situation patientenabhängig ist und unter Berücksichtigung einerseits des Knochenangebots und andererseits der vorhandenen Zähne
20 festzulegen ist. Diese Größen sind entscheidend für die fachgerechte Position und Orientierung des Implantats hinsichtlich der späteren mechanischen Festigkeit beim Kauen. Die Lage des Implantats mit seiner Achse 5 kann deshalb von der Lage der ursprünglichen Zahnwurzel abwei-
25 chen.

Das Abutment 2 ist über eine Anschlussgeometrie 6 mit dem auf Kieferknochen-Niveau befindlichen Ende des Implantats 3 unter Ausbildung eines Formschlusses verbunden. Die ideale Abutmentform erweitert sich von der Anschlussgeometrie zum Implantat ausgehend so, dass sie ca. 1 mm un-
30

- 8 -

terhalb des Zahnfleisches (Gingiva) mit dem Abutmentrand 7 einen Zahnquerschnitt formt.

Oberhalb des Abutmentrandes 7 formt sie eine umlaufende Schulter 8, auf der sich die Krone 1 abstützt. Diese
5 Schulter 8 ist breit genug, um sicherzustellen, dass die Wandstärke der Krone den materialbedingten Mindestwert nicht unterschreitet. Die Schulter 8 geht über in einen schlankeren Stumpf 9.

Dieser Stumpf 9 zeigt in die durch die Achse 4 angegebene
10 Einschubrichtung. Im idealen Fall gleicht das Abutment 2 durch seine Form den als Kippwinkel bekannten Winkel zwischen der Achse 5 des Implantats und der Einschubrichtung derart aus, dass die Krone 1 in okklusaler Richtung entlang der Achse 4 aufgesetzt werden kann (siehe hierzu
15 Fig. 3).

Anstelle der Okklusalrichtung kann auch eine beliebige andere Achse herangezogen werden, etwa eine gemeinsame Einschubachse des oberen Teils der zweiteiligen Suprastruktur bei einer Suprastruktur für mehrgliedrigen Res-
20 taurationen.

In den Fig. 2a,b ist eine klinische Situation mit zwei im Kiefer eingebetteten Implantaten im Längsschnitt dargestellt, wobei anstelle der Krone ein Gerüst 1' auf zwei Abutments 2', 2'' aufgesetzt wird. Die Implantate 3', 3''
25 weisen Achsen 5', 5'' auf die zueinander windschief sein können (dargestellt in Fig. 2b). Die Abutments 2', 2'' weisen jedoch Einschubachsen 4', 4'' auf, die zueinander parallel sind. Die Implantate 3', 3'' sind im Kieferknochen 22 verankert und erstrecken sich bis zum Zahnfleisch
30 23.

- 9 -

Ein ideales Abutment weist außerdem einen als „Verdreh-schutz“ ausgebildeten Querschnitt auf, der verhindert, dass sich die aufgesetzte Krone gegen das Abutment verdrehen lässt.

- 5 Die äußere Geometrie des Abutments trägt den Mindestgrößen d_1 , d_2 und d_3 Rechnung, die später erläutert werden.

In Fig. 3 ist ein aus einem Rohling 11 herzustellendes Abutment 12 schematisch dargestellt. Der Rohling 11 weist zur formschlüssigen Verbindung mit einem Implantat 13 eine Anschlussgeometrie 14 auf, wobei das Abutment 12 so in
10 den Rohling 11 gelegt ist, dass es die Anschlussgeometrie 14 übernimmt.

Der Rohling 11 enthält eine Bohrung 15 zur Aufnahme einer Befestigungsschraube an dem Implantat. Die Bohrung 15 ist
15 im Ausführungsbeispiel konzentrisch zu einer Mittelachse 16 des Implantats 13. Die Mittelachse 16 des Implantats 13 gibt aber hauptsächlich die Richtung der Befestigung an der Anschlussgeometrie 14 vor.

Der Rohling 11 ist im Bereich der Anschlussgeometrie konnisch ausgebildet, so dass er die Formgebung des Abutments zu einem Abutmentrand 17 hin vorzeichnet. An den
20 Abutmentrand 17 schließt sich eine Schulter 18 an, die in einen Stumpf 19 übergeht.

Der Stumpf 19 ist derart in dem Rohling 11 angeordnet,
25 dass eine die Richtung des Aufsetzens einer Krone 1 wiedergebende Achse 20 die Mittelachse 16 in einem Winkel schneidet. Grundsätzlich können die Achsen 16 und 20 auch gegeneinander windschief sein, es hat sich jedoch gezeigt, dass die Verwendung von sich schneidenden Achsen
30 hinreichend ist.

- 10 -

Dabei ist sichergestellt, dass der gestrichelt dargestellte Kopf 21 einer Okklusalschraube innerhalb der Bohrung 15 liegt, die von der Wand des Abutments 12 begrenzt ist.

- 5 Die optimale Abutmentform variiert die ideale Abutmentform derart, dass die nachfolgend beschriebenen Randbedingungen, nämlich klinische Situation, geometrische, materialtechnische und fertigungstechnische Bedingungen erfüllt sind.
- 10 Die klinische Situation bestimmt die ideale Abutmentform. Neben Lage und Orientierung des dentalen Implantats wird die umgebende Zahnsituation analysiert. Aus dieser Analyse ergibt sich die Richtung der Okklusion und damit der Winkel, den das Abutment ausgleichen soll. Außerdem wird
- 15 die Höhe des Okklusaltableaus ermittelt.

Die Rohlinge, in der Regel Keramikblöcke, die für die Herstellung von Abutments verwendet werden, weisen bestimmte geometrische Randbedingungen auf. Aus Präzisionsgründen ist bei ihrer Herstellung die Größe und Form dieser Blöcke sehr begrenzt variierbar. Aus diesen Blöcken

20 kann nicht jede beliebige ideale Abutmentform hergestellt werden. Unter anderem ist zu berücksichtigen, dass der Kopf 21 der Okklusalschraube komplett innerhalb der Form des Abutments 12 verschwinden soll, siehe Fig. 3.

- 25 Die Materialstärke des Werkstoffes und insbesondere einer Keramik für das Abutment 2 und die darauf passende Krone 1 darf bestimmte Mindestwerte d_1 , d_2 und d_3 nicht unterschreiten. Diese Wandstärken sind aber stark materialabhängig und können daher für jedes Material gesondert
- 30 berücksichtigt werden.

- 11 -

Sind zum Zeitpunkt der Formgebung des Abutments bereits fertigungstechnische Randbedingungen bekannt, die aus der Herstellungsweise von Abutment und Krone herrühren, können auch sie einen Einfluss auf die optimale Form des Abutments haben.

Ist z.B. bekannt, dass beide Keramikformen in einer Schleifmaschine mit begrenzten Freiheitsgraden für Instrumente hergestellt werden, kann bei der Generierung der optimalen Form sichergestellt werden, dass die Form des Abutments überhaupt geschliffen werden kann. Das gilt nicht nur für die Positivform des Abutments, sondern auch für die Negativform, also für die Innenseite der Krone, welche eine Befestigungsfläche darstellt.

Um die ideale und optimale Form eines Abutments automatisch zu erzeugen, muss zunächst eine Modellbeschreibung der Form vorliegen. Dabei kann z.B. der Abutmentrand als Linie im Koordinatensystem der Anschlußgeometrie des Implantats, die übrige Form als Parameter beschrieben sein.

Die Linie definiert den Übergang vom Abutment zur Krone und ist räumlich geschlossen. Sie liegt z.B. als Liste von Punkten oder als Funktion vor. Diese Linie verläuft idealerweise aus ästhetischen Gründen etwas unterhalb des umlaufenden Zahnfleisches.

Als Parameter kommen Schulterbreite, Kippwinkel, Drehwinkel des Abutments um die Längsachse im Rohling und Stumpfhöhe in Frage.

Der Rohling lässt sich ebenfalls im Koordinatensystem seiner Anschlussgeometrie, die perfekt auf die Anschlussgeometrie des Implantats passt, beschreiben. Die Form des idealen Abutmentrandes kann dann stückweise lokal ange-

- 12 -

passt werden, so dass diese Linie gänzlich innerhalb der Außenkontur des verwendeten Rohlings 11 liegt.

Um das gesamte Abutment zu beschreiben, müssen dann lediglich alle Parameter auf alle Randbedingungen hin optimiert werden. Die Schulterbreite d_s beträgt bei den derzeit verwendeten üblichen Keramiken mindestens 1 mm. Die maximale Stumpfhöhe h_{\max} ist durch den Kippwinkel, die Blockgeometrie und die Höhe des Okklusaltableaus 22 begrenzt und liegt mindestens 1 mm unterhalb dieser Höhe. Die minimale Stumpfhöhe h_{\min} ist durch die Lage des Kopfes 21 der Okklusalschraube nach unten begrenzt.

Die minimale Höhe h_{\min} und die maximale Höhe h_{\max} liegen senkrecht zu der Achse 20, welche die Richtung des Aufsetzens der Krone 1 auf den Stumpf 19 wiedergibt. Die minimale Schulterbreite d_s ist parallel zu der Achse 20 zu messen.

Der Drehwinkel des Abutments um die Längsachse im Rohling ergibt sich aus der relativen Lage des Implantats in der klinischen Situation und ist wegen der Rotationssymmetrie des Rohlings durch diesen nicht weiter begrenzt.

Durch Anwendung dieses Verfahrens lässt sich die optimale individuelle Abutmentform automatisch erzeugen und gegebenenfalls maschinell herstellen.

Zunächst wird die klinische Situation oder eine gestaltete klinische Situation des Implantats digital erfasst, z.B. durch eine intraorale Messkamera. Anschließend wird diese Situation unter Berücksichtigung auch der Nachbarzähne und der Lage und der Orientierung des Implantats analysiert und die Implantatachse bestimmt. Dies kann auch interaktiv geschehen. Danach liegen alle Daten vor, die für die automatische Erzeugung einer Abutmentform be-

- 13 -

nötigt werden. Mit Hilfe der oben beschriebenen Randbedingungen wird zunächst die ideale Form und dann davon ausgehend die optimale Form des Abutments berechnet.

Die Aufteilung in zwei Schritte ist dabei nicht zwingend
5 notwendig, insbesondere muss der Anwender das zwischenberechnete Standardabutment nicht angezeigt bekommen. Nur aus programmtechnischer Sicht wird anhand der Randparameter wie Geometrie des Blockes und Kippwinkel der Implantatachse unter Anwendung von Konstruktionsregeln ein
10 Standardabutment berechnet und dann dieses Abutment bezüglich der gewünschten Linie angepasst.

Anschließend kann sich der Anwender der Gestaltung der Krone zuwenden.

Da beide Teile der Suprakonstruktion für das Implantat
15 digital vorliegen, kann eine optimale Passung zwischen ihnen sichergestellt werden. Die Einzelteile können jederzeit mit einer Bearbeitungsmaschine aus beliebigem Material, insbesondere aus Keramik oder Metall, aber auch aus Kunststoff hergestellt werden.

20 In Fig. 4 ist ein in einem nicht dargestellten Kieferknochen unterhalb eines Zahnfleischrandes 30 eingebrachtes Implantat 31 dargestellt. Zu beiden Seiten des Implantats 31 sind Nachbarzähne 32, 33 vorhanden, welche die seitliche Ausdehnung einer zu konstruierenden Suprastruktur begrenzen. Die in Fig. 4 dargestellte klinische Situation
25 wird dadurch gestaltet, dass im unmittelbaren Bereich des Implantats 31 der tatsächliche Verlauf des Zahnfleischrandes 30 durch ein Ausgleichsteil 34 auf einen gewünschten Verlauf gebracht wird, der zusammen mit einer am Im-
30 plantat 31 angebrachten Messvorrichtung 35 über eine Intraoral-Kamera 36 vermessen wird. Über das Vermessungs-

- 14 -

teil 35 lässt sich auf die Lage und Orientierung des Implantats 31 schließen, das Ausgleichsteil 34 legt den Verlauf des Zahnfleisches fest.

Anhand der Vermessungsdaten kann eine in Fig. 5 dargestellte Suprastruktur berechnet werden. Aus der bekannten Okklusalfäche der Nachbarzähne wird die Größe und die Orientierung der für das Implantat benötigten Zahnkrone bestimmt. Die zervikale Bestimmungslinie eines aus einer Zahnbibliothek ausgewählten Büchereizahns wird in mesio-
10 distaler Richtung leicht unter das Niveau gelegt, das durch das Ausgleichsteil 34 gemessen wurde. Zusammen mit der bekannte Lage des Implantatkopfes wird die Zervikalfäche der herzustellenden Suprastruktur berechnet.

In Fig. 6a wird die Zerlegung der Suprastruktur in zwei
15 Teile schematisch gezeigt, wobei es sich hier um ein Abutment und eine Krone handelt, die über eine Passung, auch als Trennfläche bezeichnet, verbindbar sind. Die Gestalt dieser Trennfläche kann vom Benutzer in Grenzen variiert werden, solange die übrigen Konstruktionsregeln
20 beachtet werden.

Wesentlich ist, dass in diesem Beispiel die gesamte Suprastruktur berechnet wird und auch die Trennfläche automatisch festgelegt wird. Diese Trennfläche gestattet es dem Anwender, die Suprastruktur aus mehr als einem Körper
25 herzustellen. Dies kann angebracht sein, weil unterschiedliche Restaurationsmaterialien mit unterschiedlichen Merkmalen zum Einsatz kommen sollen bzw. kommen müssen, weil eine ästhetisch hochwertigere Gestaltung erforderlich ist oder weil die geometrischen Verhältnisse keine andere Lösung zulassen.
30

- 15 -

In Fig. 6b ist die Zerlegung der Suprastruktur in ein Kämpchen und ein entsprechendes Abutment gezeigt, wobei das Kämpchen konventionell mit Keramiken verblendet wird.

In Fig. 6c ist die Zerlegung der Suprastruktur in eine
5 Reduzierkrone und ein Abutment der endgültigen Versorgung dargestellt. Durch die reduzierte Größe liegt diese Krone außerhalb der Okklusion des gegenüberliegenden Zahns und erfährt daher keine Krafteinwirkung außer einer Restkraft beim Kauen. Dabei kann von dem Anwender die tatsächlich
10 notwendige und funktional korrekte Krone konstruiert werden. Diese Krone wird dann rechnerisch so reduziert, dass sie sicher außerhalb der Okklusion ist. Dieses Werkstück kann dann z. B. aus Kunststoff hergestellt werden. In einer zweiten Sitzung kann dann eine Krone gemäß dem Originaldatensatz ausgeschliffen und die endgültige Krone kann
15 eingesetzt werden.

In Fig. 6d ist eine Zerlegung der Suprastruktur in eine teilweise verblendbare Krone und ein Abutment gezeigt. Dabei kann sowohl die Passung zwischen Abutment und Krone
20 als auch die Passung zwischen Krone und Verblendung unter Berücksichtigung der Konstruktionsregeln automatisch berechnet werden.

Sollen ein oder mehrere Implantate mit Teleskopen oder mit Konuskronen versorgt werden, gibt es prinzipiell zwei
25 unterschiedliche Vorgehensweisen. Das Implantat, oder auch mehrere Implantate, wird mit einem normalen Abutment versorgt, auf dieses Abutment wird ein Teleskop-Kronengerüst gesetzt, auf das die Prothese aufgeschoben werden kann. Alternativ dazu kann das Abutment selbst als
30 in Fig. 7a und b dargestellte Konuskrone geformt sein. In diesem Fall bildet das Abutment keinen herkömmlichen Kro-

- 16 -

nenstumpf, sondern die Teleskopkrone. Seine Form kann in diesem Fall durch einen anderen Satz Parameter beschrieben werden, z.B. könnte auch hier eine Linie die Randform beschreiben, außerdem definieren Konushöhe und Konus-
5 Winkel die Form innerhalb des Randes. Die Implantate 3', 3'' weisen Achsen 5', 5'' auf, die zueinander windschief sein können (dargestellt in Fig. 7a). Die Konuskronen 72', 72'' weisen jedoch Einschubachsen 4', 4'' auf, die zueinander parallel sind. Die Implantate 3', 3'' sind im
10 Kieferknochen 22 verankert und erstrecken sich bis zum Zahnfleisch 23. Die Unterteilung in Abutment und Krone oder jede andere Art der Unterteilung wird dann automatisch berechnet.

Die Regeln, die es bei der Gestaltung des Abutments zu
15 beachten gilt, sind im Rechner abgebildet und kommen bei der automatischen Aufspaltung in Abutment und Suprastruktur zur Anwendung.

Gemäß der EP 1 062 916 A2 wird sowohl für die Formgebung des Abutments wie die des Gerüsts und der Verblendung
20 entweder ein Wax-Up oder eine Bibliothek verwendet. Verwendet man einen Wax-Up bedeutet das, dass mehrere Messaufnahmen ausgeführt werden müssen, um hintereinander die Herstellung von Abutment, Gerüst und Verblendung zu ermöglichen.

25 Die Erfindung hingegen beschleunigt den gesamten Ablauf und trägt mit dazu bei, die Verlagerung der Technik zum Zahnarzt hin zu ermöglichen.

Da die heutigen Implantate, sofern sie zur Versorgung einzelner Zähne verwendet werden, nicht sofort den Kau-
30 kräften ausgesetzt werden dürfen, weil das die innige Verbindung zum Kieferknochen beeinträchtigt, verwenden

- 17 -

die Implantatsysteme sogenannte Einheilkappen. Nachdem das Implantat gesetzt wurde, verschließt der Zahnarzt die mechanische Kupplung am Implantat mit einer Einheilkappe und näht das Zahnfleisch wieder komplett zu, um bei einer
5 zweiten Operation nach ca. 8 Wochen den Bereich der Einheilkappe wieder zu eröffnen und dann eine prothetische Versorgung mit Abutment und Suprastruktur einzuleiten. Bei anderen Systemen liegt die Einheilkappe offen und befindet sich auf dem Niveau des Zahnfleischs. Hier wird
10 die Einheilkappe auch dazu genutzt, um das Zahnfleisch so zu formen, so dass sich im Vergleich zu den Nachbarzähnen ein natürlicher Verlauf ergibt.

Die Suprastruktur 1' kann mehrere Abutments aufweisen, die durch eine gemeinsame Gerüstkonstruktion miteinander
15 verbunden sind, Fig. 2a.

- 18 -

PATENTANSPRÜCHE

1. Verfahren zur automatischen Erzeugung einer dentalen Suprastruktur zur Verbindung mit einem Implantat anhand einer digitalen Modellbeschreibung der Form,
5 gekennzeichnet durch
 - Erfassen einer tatsächlichen klinischen Situation oder einer gestalteten klinischen Situation des Implantats (3; 13) als digitale Daten;
 - Analyse dieser Situation und Bestimmung der Implantatachse (5; 16);
10
 - Berechnen der optimalen Form der Suprastruktur (1, 2);
 - Herstellen der Einzelteile mit einer Bearbeitungsmaschine aus mindestens einem Rohling (11) anhand
15 der digitalen Daten.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass eine Passung zwischen dem digital vorliegenden ersten Teil (1) der Suprastruktur einerseits und dem digital vorliegenden zweiten Teil (2) der Suprastruktur andererseits bestimmt wird.
20
3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Form des mit dem Implantat zu verbindenden Teils der Suprastruktur beschrieben ist durch mindestens zwei der nachfolgenden Eigenschaften
25 Schulterbreite, Neigungswinkel der Suprastruktur gegenüber der Längsachse (5) des Implantats (3), Drehwinkel der Suprastruktur um die Längsachse (16) im Rohling (11) und Stumpfhöhe.
4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch
30 gekennzeichnet, dass ein Teil der Suprastruktur ein Abutment ist und dass die Form eines Abutments (2)

- 19 -

optimiert wird bezüglich einer oder mehrerer oder aller der folgenden Parameter:

- ein Mindestmass für die Schulterbreite;
 - eine maximale Stumpfhöhe begrenzt durch den Neigungswinkel der Suprastruktur gegenüber der Längsachse (5) des Implantats (3), die Geometrie des Rohlings (11) und die Höhe der Okklusalfäche (22), wobei die maximale Stumpfhöhe so bemessen ist, dass sie um ein Höchstmass unterhalb der Höhe der Okklusalfäche (22) liegt;
 - eine minimale Stumpfhöhe, welche durch die Lage des Kopfes einer Okklusalschraube (14) begrenzt ist;
 - einen Drehwinkel des Abutments um die Längsachse im Rohling (11), der sich aus der relativen Lage des Implantats (3; 13) in der klinischen Situation ergibt.
- 5.
- Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, dass die Form des Rohlings (11) und die Form der dentalen Suprastruktur (1, 2) im Koordinatensystem der Anschlussgeometrie (6; 14) an das Implantat (3; 13) beschrieben sind.
- 6.
- Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, dass die Bestimmung der Implantat-achse (5; 16) interaktiv mit dem Benutzer erfolgt.
- 7.
- Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, dass ein Teil der Suprastruktur ein Abutment ist und ein weiterer Teil der Suprastruktur eine Krone ist.
- 8.
- Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, dass ein Teil der Suprastruktur ein

- 20 -

Abutment ist und ein weiterer Teil der Suprastruktur ein Käppchen ist.

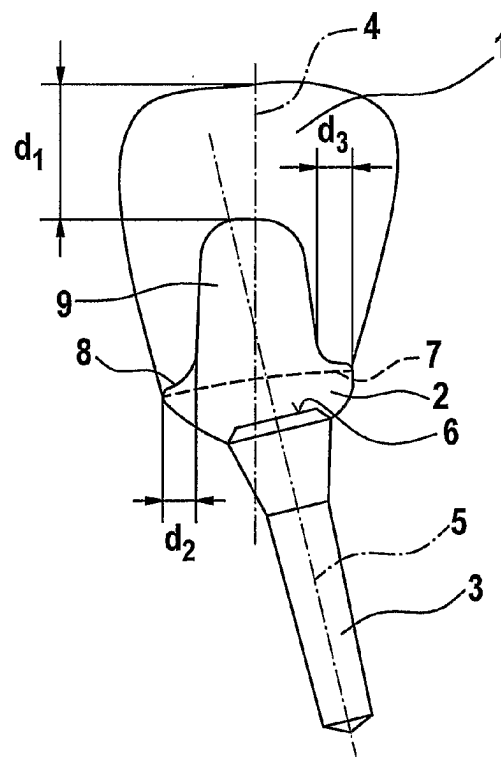
9. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, dass ein Teil der Suprastruktur ein
5 Abutment ist und ein weiterer Teil der Suprastruktur eine reduzierte Krone ist.
10. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, dass die Suprastruktur dreiteilig ist und ein erstes Teil der Suprastruktur ein Abut-
10 ment ist und ein zweites Teil der Suprastruktur eine teilweise verblendete Krone ist und dass der dritte Teil ein Verneer ist und dass neben der Passung des ersten und zweiten Teils auch eine Passung für das dritte Teil mit dem ersten Teil und/oder mit dem
15 zweiten Teil berechnet wird.
11. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, dass die Suprastruktur (1') mehrere Abutments aufweist, die durch eine gemeinsame Gerüstkonstruktion miteinander verbunden sind.
- 20 12. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 11, dadurch gekennzeichnet, dass die Aufteilungsregeln vom Benutzer variierbar sind.
13. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 12, dadurch gekennzeichnet, dass das mit dem Implantat verbundene Teil der Suprastruktur in der endgültigen Größe
25 berechnet wird und dass der mit diesem Teil verbundene weitere Teil der Suprastruktur als provisorische Suprastruktur mit gegenüber den endgültigen Aussenabmessungen verringerten Außenabmessungen unter Beibehaltung der Passung berechnet wird.
30

- 21 -

14. Verfahren nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, dass unter Verwendung desselben Datensatzes der Teil der Suprastruktur in den endgültigen Abmessungen berechnet wird.

1 / 6

Fig. 1



2 / 6

Fig. 2a

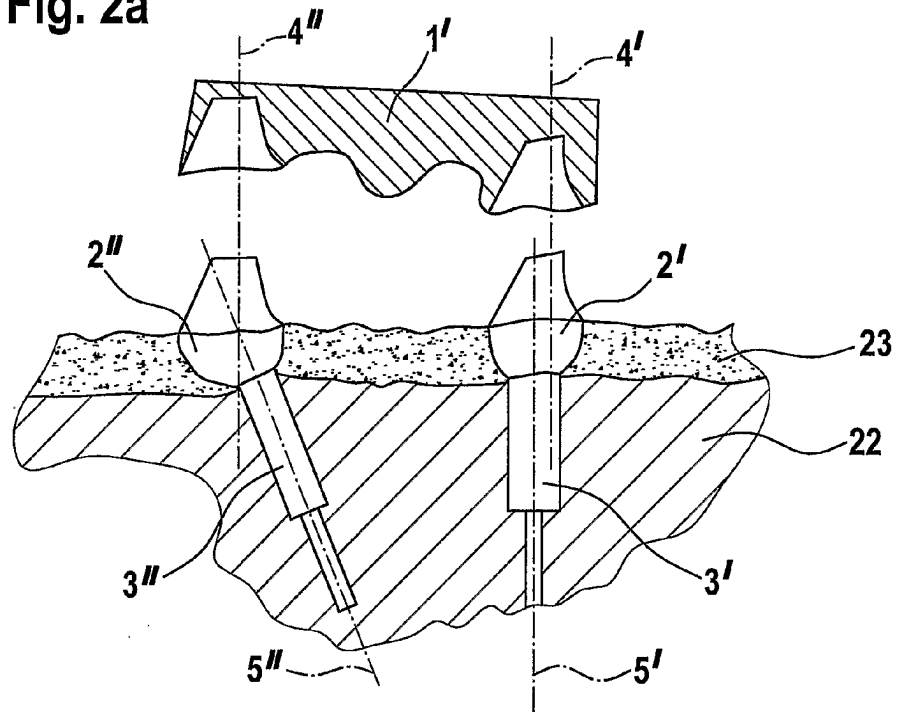
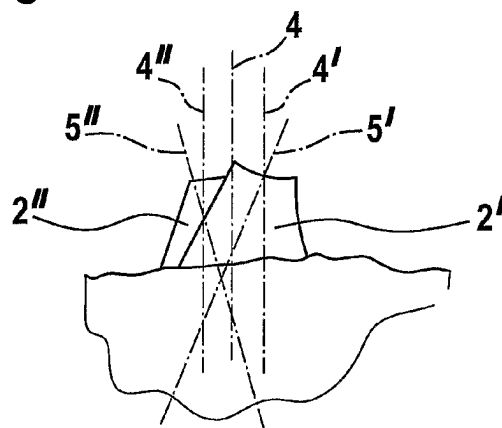
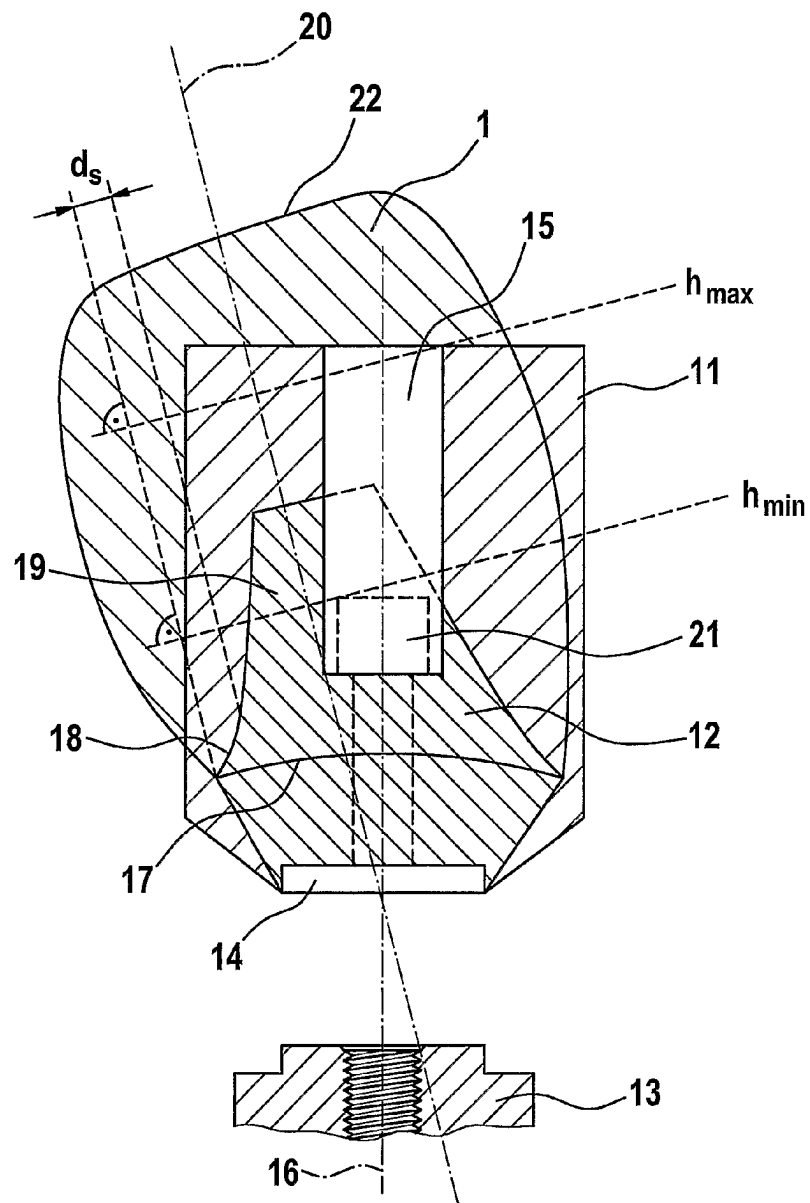


Fig. 2b



3 / 6

Fig. 3



4 / 6

Fig. 4

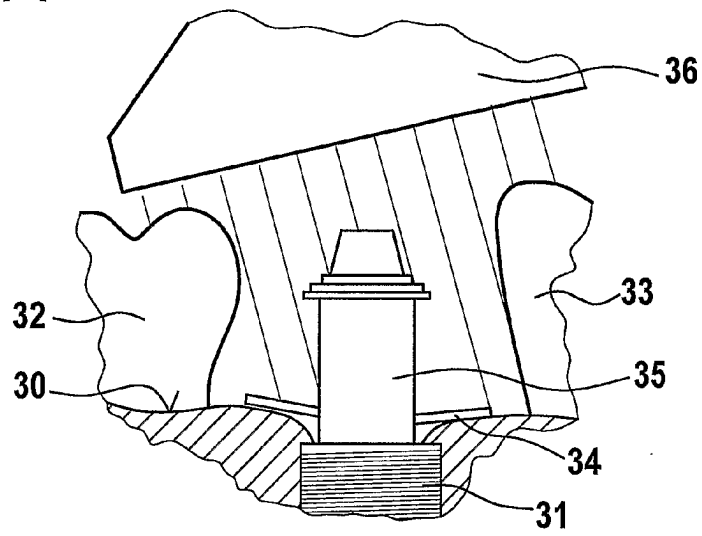


Fig. 5

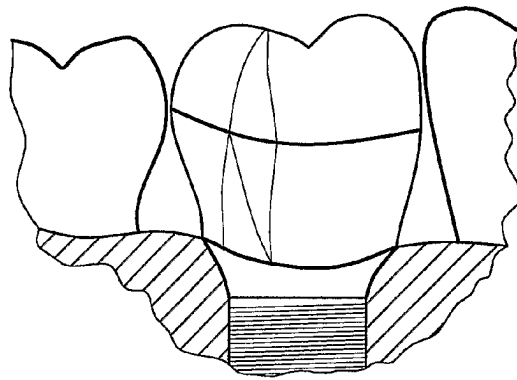
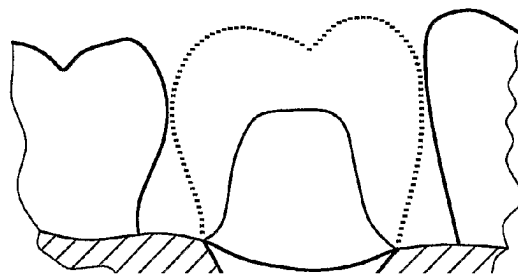


Fig. 6a



5 / 6

Fig. 6b

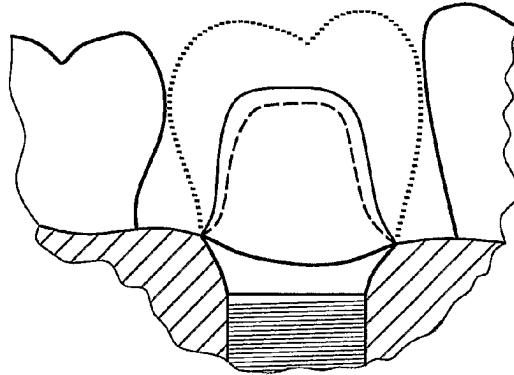


Fig. 6c

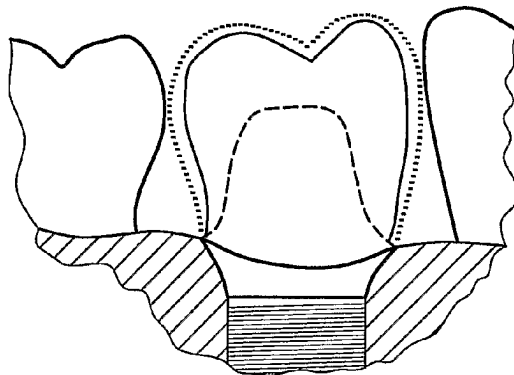
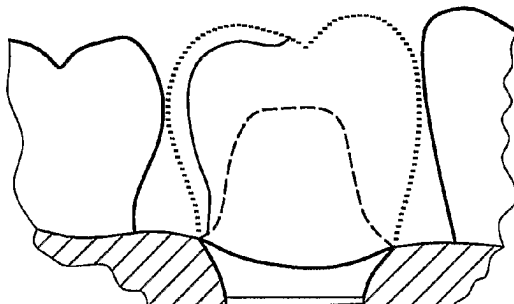


Fig. 6d



6 / 6

Fig. 7a

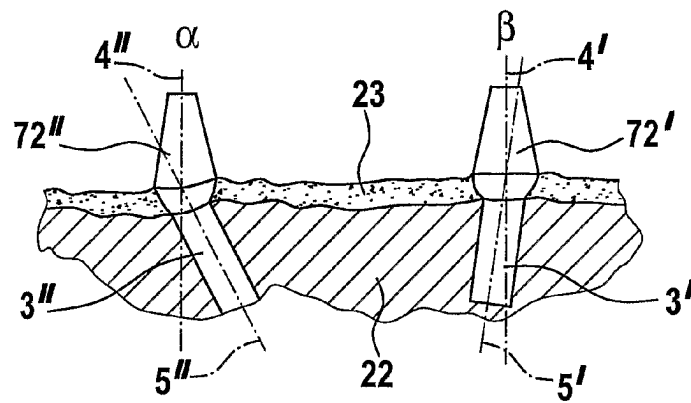
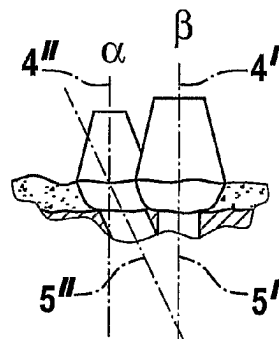


Fig. 7b



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No
PCT/DE 03/04252

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER IPC 7 A61C13/00 A61C8/00		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
B. FIELDS SEARCHED		
Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) IPC 7 A61C		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used) EPO-Internal, WPI Data		
C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category °	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	US 6 126 445 A (WILLOUGHBY ANDREW J M) 3 October 2000 (2000-10-03) column 49, line 27 -column 51, line 1	1-3,5,7, 8,10-12
Y	column 51, line 66 -column 52, line 8; figures 1,6,10-17,31,32 ---	9,13,14
Y	US 2002/090592 A1 (LYREN PHILIP S ET AL) 11 July 2002 (2002-07-11) figure 3C ---	9,13,14
P,X	WO 03/024352 A (DECIM AB ;GREBACKEN PONTUS (SE)) 27 March 2003 (2003-03-27) claim 1; figures 1-5 ---	1-3,7,9
-/--		
<input checked="" type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of box C. <input checked="" type="checkbox"/> Patent family members are listed in annex.		
° Special categories of cited documents :		
<div style="display: flex; justify-content: space-between;"> <div style="width: 45%;"> <p>*A* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance</p> <p>*E* earlier document but published on or after the international filing date</p> <p>*L* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)</p> <p>*O* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means</p> <p>*P* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed</p> </div> <div style="width: 45%;"> <p>*T* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention</p> <p>*X* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone</p> <p>*Y* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.</p> <p>*Z* document member of the same patent family</p> </div> </div>		
Date of the actual completion of the international search <div style="text-align: center; font-weight: bold;">19 May 2004</div>		Date of mailing of the international search report <div style="text-align: center; font-weight: bold;">03/06/2004</div>
Name and mailing address of the ISA European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl, Fax: (+31-70) 340-3016		Authorized officer <div style="text-align: center; font-weight: bold;">Roche, O</div>

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No
PCT/DE 03/04252

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	<p>EP 1 062 916 A (DCS FORSCHUNGS & ENTWICKLUNGS) 27 December 2000 (2000-12-27) cited in the application paragraphs '0031!-'0035!; figure 5 -----</p>	1

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No

PCT/DE 03/04252

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
US 6126445 A	03-10-2000	US 5873721 A	23-02-1999
		US 5527182 A	18-06-1996
		US 6283753 B1	04-09-2001
		WO 9625120 A1	22-08-1996
US 2002090592 A1	11-07-2002	US 6368108 B1	09-04-2002
WO 03024352 A	27-03-2003	SE 521327 C2	21-10-2003
		SE 0103111 A	20-03-2003
		WO 03024352 A1	27-03-2003
EP 1062916 A	27-12-2000	AU 762679 B2	03-07-2003
		AU 4084000 A	04-01-2001
		EP 1062916 A2	27-12-2000
		JP 2001054525 A	27-02-2001

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/DE 03/04252

A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES
IPK 7 A61C13/00 A61C8/00

Nach der internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierte Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)
IPK 7 A61C

Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal, WPI Data

C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	US 6 126 445 A (WILLOUGHBY ANDREW J M) 3. Oktober 2000 (2000-10-03) Spalte 49, Zeile 27 -Spalte 51, Zeile 1	1-3,5,7, 8,10-12
Y	Spalte 51, Zeile 66 -Spalte 52, Zeile 8; Abbildungen 1,6,10-17,31,32	9,13,14
Y	US 2002/090592 A1 (LYREN PHILIP S ET AL) 11. Juli 2002 (2002-07-11) Abbildung 3C	9,13,14
P,X	WO 03/024352 A (DECIM AB ;GREBACKEN PONTUS (SE)) 27. März 2003 (2003-03-27) Anspruch 1; Abbildungen 1-5	1-3,7,9
	--- -/--	

☒ Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen

☒ Siehe Anhang Patentfamilie

* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :

A Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist

E älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist

L Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)

O Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht

P Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

T Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist

X Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden

Y Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist

Z Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der internationalen Recherche

19. Mai 2004

Absendedatum des internationalen Recherchenberichts

03/06/2004

Name und Postanschrift der internationalen Recherchenbehörde

Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Bevollmächtigter Bediensteter

Roche, O

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/DE 03/04252

G.(Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	<p>EP 1 062 916 A (DCS FORSCHUNGS & ENTWICKLUNGS)</p> <p>27. Dezember 2000 (2000-12-27)</p> <p>in der Anmeldung erwähnt</p> <p>Absätze '0031!-'0035!; Abbildung 5</p> <p>-----</p>	1

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/DE 03/04252

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US 6126445 A	03-10-2000	US 5873721 A	23-02-1999
		US 5527182 A	18-06-1996
		US 6283753 B1	04-09-2001
		WO 9625120 A1	22-08-1996
US 2002090592 A1	11-07-2002	US 6368108 B1	09-04-2002
WO 03024352 A	27-03-2003	SE 521327 C2	21-10-2003
		SE 0103111 A	20-03-2003
		WO 03024352 A1	27-03-2003
EP 1062916 A	27-12-2000	AU 762679 B2	03-07-2003
		AU 4084000 A	04-01-2001
		EP 1062916 A2	27-12-2000
		JP 2001054525 A	27-02-2001